

日本国特許庁
PATENT OFFICE
JAPANESE GOVERNMENT

別紙添付の書類に記載されている事項は下記の出願書類に記載されて
いる事項と同一であることを証明する。

This is to certify that the annexed is a true copy of the following application as filed
with this Office.

出願年月日
Date of Application:

2000年 1月12日

01/05/01
09/15/2000
JAPANESE PATENT OFFICE
TO

出願番号
Application Number:

特願2000-003695

出願人
Applicant(s):

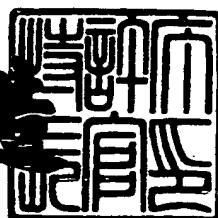
日本電気株式会社

CERTIFIED COPY OF
PRIORITY DOCUMENT

2000年10月20日

特許庁長官
Commissioner
Patent Office

三川耕



出証番号 出証特2000-3087320

【書類名】 特許願

【整理番号】 53310345PE

【あて先】 特許庁長官殿

【国際特許分類】 H04Q 7/22

【発明者】

【住所又は居所】 東京都港区芝五丁目7番1号 日本電気株式会社内

【氏名】 窪田 浩之

【特許出願人】

【識別番号】 000004237

【氏名又は名称】 日本電気株式会社

【代理人】

【識別番号】 100083987

【弁理士】

【氏名又は名称】 山内 梅雄

【手数料の表示】

【予納台帳番号】 016252

【納付金額】 21,000円

【提出物件の目録】

【物件名】 明細書 1

【物件名】 図面 1

【物件名】 要約書 1

【包括委任状番号】 9006535

【ブルーフの要否】 要

【書類名】 明細書

【発明の名称】 移動通信システム

【特許請求の範囲】

【請求項1】 移動端末と、

所定のサービスエリアごとに配置され各サービスエリア内の移動端末との間で無線通信を行う基地局と、

上位局の移動交換局が他の移動交換局との間に回線を有するか否かを示す回線局データを備え、前記基地局を介して前記移動端末と通信中に前記上位局の移動交換局を跨るハンドオフ制御を行う場合前記回線局データに基づいて上位局の移動交換局が他の移動交換局との間に回線を有するとき前記移動端末との間の通信回線の切り換え接続処理としてのハンドオフ処理を要求する基地局制御装置と、

この基地局制御装置の上位局であって前記ハンドオフ処理が要求されたとき前記他の移動交換局との間で所定のハンドオフ処理を行う移動交換局とを具備することを特徴とする移動通信システム。

【請求項2】 移動端末と、

所定のサービスエリアごとに配置され各サービスエリア内の移動端末との間で無線通信を行う1または複数の基地局と、

上位局の移動交換局が仕様等が異なる他システム移動交換局との間に回線を有するか否かを示す回線局データを備え、前記基地局を介して前記移動端末と基地局制御装置間ソフトハンドオフ状態で通信中に前記上位局の移動交換局を跨るハンドオフ制御を行う場合前記回線局データに基づいて上位局の移動交換局が他システム移動交換局との間に回線を有するとき前記上位局の移動交換局に対して前記他システム移動交換局との間の前記移動端末間の通信回線の切り換え接続処理としてのシステム間ハンドオフ処理を要求し、前記回線局データに基づいて上位局の移動交換局が他システム移動交換局との間に回線を有しないとき前記上位局の移動交換局に対して自システム内の移動交換局との間のシステム内ハンドオフ処理を要求する前記基地局いずれかの上位局である1または複数の基地局制御装置と、

これら基地局制御装置のいずれか1つの上位局であって、システム内ハンドオ

フ処理が要求されたとき自システム内で前記ハンドオフ処理を行い、少なくとも1つは前記他システム移動交換局との間に通信回線を有し前記システム間ハンドオフ処理が要求されたとき前記他システム移動交換局との間で所定のハンドオフ処理を行う互いに接続された1または複数の移動交換局とを具備することを特徴とする移動通信システム。

【請求項3】 前記他システムのサービスエリアにオーバレイを含めて隣接する移動交換局のみ前記他システム移動交換局との間に通信回線を有するものであることを特徴とする請求項2記載の移動通信システム。

【請求項4】 前記移動交換局は前記システム内ハンドオフ処理が要求されたとき前記他システム移動交換局との間に通信回線を有する自システム内の移動交換局を選択してこの移動交換局との間で前記ハンドオフ処理を行うものであることを特徴とする請求項3記載の移動通信システム。

【請求項5】 前記自システムは、符号分割多元接続方式による移動通信を行うものであることを特徴とする請求項2～請求項4記載の移動通信システム。

【発明の詳細な説明】

【0001】

【発明の属する技術分野】

本発明は、移動通信システムに係わり、詳細には移動端末の移動に伴う各通信エリア内を管轄する上位基地局との間の通信回線の切換制御を行う移動通信システムに関する。

【0002】

【従来の技術】

移動通信システムでは、サービスエリアを網羅するようにセルと呼ばれる所定の範囲の無線通信エリアが複数配置され、それぞれのセルに設けられた基地局を介して、エリア内に所在する移動端末による通信を可能にする。このような移動通信システムにおいて、移動端末があるセルから別のセルに移動する際、この移動端末との間で無線通信を行う基地局の切換制御に伴う回線切換制御が行われる。この切換制御をハンドオフ制御と呼ぶ。ハンドオフ制御には、瞬断を伴うハードハンドオフ制御と、無瞬断のソフトハンドオフ制御とがある。

【0003】

ハードハンドオフ制御は、一旦無線回線を切断した後、切換先の無線回線に切り替え接続することで制御を簡素化する一方、瞬断が発生する。これに対してソフトハンドオフ制御は、ハンドオフ制御の際に回線を保持したまま切換先の無線回線を接続することで、無瞬断でハンドオフ制御を実現する。

【0004】

移動通信システムでは、限られた周波数資源を効率的に使用するため、周波数分割多元接続 (Frequency Division Multiple Access : FDMA) 方式、時分割多元接続 (Time Division Multiple Access : TDMA) 方式あるいは符号分割多元接続 (Code Division Multiple Access : CDMA) 方式等によって、基地局と移動端末との間で無線通信が行われる。特に、CDMA方式の移動通信システムの場合、それぞれ固有の拡散符号による拡散で容易に同一周波数帯域を共用することができるため、隣接するセル内で同一周波数を用いた無瞬断のソフトハンドオフ制御が行われる場合が多い。

【0005】

図11は、従来提案されたハンドオフ制御を行う移動通信システムの構成の概要を表したものである。この移動通信システムは、第1および第2のセル10₁、10₂、それをサービスエリアとする第1および第2の基地局11₁、11₂が配置され、各基地局は通信回線12₁、12₂を介して移動交換局13と接続されている。移動交換局13は、交換局間回線14を介して公衆電話交換網15と接続されている。また、互いに隣接する基地局間は、基地局間回線16を介して接続されている。移動交換局13は、複数の基地局を制御する基地局制御装置を含むようにしてもよい。通信回線12₁、12₂および基地局間回線16では、ハンドオフ制御に必要な制御情報が送受信される。以下では、第1のセル10₁内に所在する移動端末17が、第2のセル10₂へ移動した場合について説明する。

【0006】

図12は、図11に示す移動通信システムにおけるハンドオフ制御のシーケンスの概要を表したものである。まず移動端末17は、第1のセル10₁内に所

在し、第1の基地局11₁を介して、通信回線12₁、移動交換局13、交換局間回線14を経て公衆電話交換網15との間で通話中であるものとする（通話中20）。この移動端末17は、周囲の各基地局からの受信電波の受信レベル等の受信品質を周期的に測定し（測定21）、その測定結果により第1の基地局11₁と移動端末17との間の回線品質が劣化し、第2の基地局11₂と移動端末17との間の回線品質が向上したことを検出すると、その旨を品質情報22として上位の基地局である第1の基地局11₁に通知する。

【0007】

第1の基地局11₁では、その旨の通知を受信すると、ソフトハンドオフ制御に移行し、移動端末17との間の回線品質が向上した第2の基地局11₂に対してソフトハンドオフ要求23を送信する。これにより、第2の基地局11₂では、固有の拡散符号を割り当てて移動端末17との間で無線チャネルを設定する。これにより、移動端末17は、第1および第2の基地局11₁、11₂との間で無線回線が接続された、第1の基地局11₁主導のソフトハンドオフモードに移行し、移動端末17は移動交換局13との間の通話を第1および第2の基地局11₁、11₂を介して行う（通話24）。

【0008】

第1の基地局11₁主導のソフトハンドオフモードでは、移動交換局13は移動端末17が第1の基地局11₁の配下にあるものと認識したままであるので、下り方向のユーザ情報等は移動交換局13から通信回線12₁を介して第1の基地局11₁へ送信され、第1の基地局11₁から移動端末17に対して無線送信される。これと同時に、基地局間回線16を介して第1の基地局11₁から第2の基地局11₂へ移動交換局13からの下り方向のユーザ情報等が送信され、第2の基地局11₂からも移動端末17に対して無線通信される。移動端末17は、第1および第2の基地局11₁、11₂からの送信に対して、ダイバーシチ受信を行う。一方、移動端末17からは第1および第2の基地局11₁、11₂に対して上り方向のユーザ情報等が送信され、第2の基地局11₂で受信された上り方向のユーザ情報等は基地局間回線16を介して第1の基地局11₁に対して送信される。第1の基地局11₁では、これら上り方向のユーザ情報等のダイバーシチ

受信処理を行って、通信回線12₁を介して移動交換局13に対して送信する。

【0009】

やがて移動端末17で、回線品質の測定の結果（測定25）、第1の基地局11₁との間の回線品質がさらに劣化し、第2の基地局11₂との間の回線品質が十分となったことが検出されると、その旨の品質情報26が第1の基地局11₁に対して送信される。

【0010】

第1の基地局11₁では、その旨の通知を受信すると、第1の基地局11₁主導のソフトハンドオフモードから第2の基地局11₂主導のソフトハンドオフモードに移行するため、上位局である移動交換局13に対してハードハンドオフ要求27を送信する。

【0011】

移動交換局13は第1の基地局11₁からハードハンドオフ要求27を受信すると、その応答として通信回線12₁、12₂を介して第1および第2の基地局11₁、11₂に対してハードハンドオフ指示28を送信する。これにより、移動交換局13は、移動端末17が第2の基地局11₂の配下に移ったものと認識する。すなわち、移動端末17は、第1および第2の基地局11₁、11₂との間で無線回線が接続された、第2の基地局11₂主導のソフトハンドオフモードに移行し、移動端末17は移動交換局13との間の通話を第1および第2の基地局11₁、11₂を介して行う（通話29）。

【0012】

さらに移動端末17で、回線品質の測定の結果（測定30）、第1の基地局11₁との間の回線品質が十分劣化したことが検出されると、その旨の品質情報31が上位局である第2の基地局11₂に対して送信される。

【0013】

これを受信した第2の基地局11₂は、ソフトハンドオフモードにある第1の基地局11₁に対して基地局間回線16を介してソフトハンドオフ解除要求32を送信して、ソフトハンドオフモードを終了して、通常の通信モードに移行する。これにより、移動端末17は、第2の基地局11₂を介して、通信回線12₂、

移動交換局13、交換局間回線14を経て公衆電話交換網15との間で通話をを行うことができる（通話33）。

【0014】

このように互いに隣接する基地局間に基地局間回線を設け、各基地局では移動端末との間の無線回線のソフトハンドオフ制御および移動交換局に対する基地局間のハードハンドオフ制御による制御情報を送受信させることで、移動交換局に集中するソフトハンドオフ制御による負荷を軽減することができる。

【0015】

このような移動通信システムに関する技術は、例えば特開平10-145834号公報「移動体通信システムにおいてソフトハンドオフを実施する方法およびそのための移動体通信システム並びに無線基地局」に開示されている。

【0016】

また、特表平9-511107号公報「セルラー電気通信システムにおけるセミ・ハード・ハンドオフ」には、互いに異なる移動交換局の配下であって隣接する基地局が管轄する重複領域に、両移動交換局を上位局とする基地局を配置することによって、セミ・ハード・ハンドオフ制御を行う移動通信システムに関する技術が開示されている。

【0017】

図13は、特表平9-511107号公報に開示された移動通信システムの構成の概要を表したものである。この移動通信システムは、交換局回線40を介して接続された第1および第2の移動交換局41₁、41₂は、それぞれ通信回線42₁、42₂を介して配下の第1および第3の基地局43₁、43₃と接続されている。第2の移動交換局41₂は、公衆網回線44を介して公衆網交換電話網45と接続されている。第1および第3の基地局43₁、43₃は、それぞれエリア46₁、46₂を管轄する。エリア46₁、46₂は、互いに重複しており、その重複部分を管轄する第2の基地局43₂が配置されている。第2の基地局43₂は、第1および第2の移動交換局41₁、41₂を上位局とし、それぞれ通信回線47₁、47₂を介して接続されている。

【0018】

ここで、移動端末4 8が第3の基地局4 3₃を上位局として、第2の移動交換局4 1₂を介して公衆網交換電話網4 5との間で通信状態にあって、移動により、第2の基地局4 3₂、第1の基地局4 3₁が管轄するセル内を順に通過するものとする。移動端末4 8が第3の基地局4 3₃が管轄するセルから第2の基地局4 3₂が管轄するセルに移動すると、移動端末4 8が第2および第3の基地局4 3₂、4 3₃と通信回線4 2₂、4 7₂を介して接続されたソフトハンドオフ制御が行われ、その結合点である第2の移動交換局4 1₂はダイバーシチ受信を行う。やがて、移動端末4 8が第3の基地局4 3₃から離れ、第2の基地局4 3₂に接近すると、このソフトハンドオフ制御が終了し、第2の基地局4 3₂を上位局として、第2の移動交換局4 1₂を介して公衆網交換電話網4 5との間で通信状態になる。

【0019】

移動端末4 8は、測定した受信品質を上位局である第2の移動交換局4 1₂に対して周期的に報告している。第2の移動交換局4 1₂は、この報告により自移動交換局の配下の第2の基地局4 3₂から別の交換局の配下の第1の基地局4 3₁の方向に移動していることを検出すると、セミ・ハード・ハンドオフ制御を開始する。すなわち、第2の移動交換局4 1₂は移動先のセルを管轄する第1の基地局4 3₁が隣接する第1の移動交換局4 1₁の配下であることを検出し、交換局回線4 0を介して第1の移動交換局4 1₁に対してセミ・ハード・ハンドオフ要求を行う。第1の移動交換局4 1₁は、第2の基地局4 3₂との間に通信回線4 7₁を設けて、交換局回線4 0を介して第2の移動交換局4 1₂に対してセミ・ハード・ハンドオフ応答を送信する。このセミ・ハード・ハンドオフ応答を受信した第1の移動交換局4 1₁は、第2の基地局4 3₂との間の通信回線4 7₂を切断する。これにより、移動端末4 8は、第2の基地局4 3₂を上位局として、第1の移動交換局4 1₁、交換局回線4 0および第2の移動交換局4 1₂を介して公衆網交換電話網4 5との間で通信状態となる。

【0020】

さらに、移動端末4 8が、第1の移動交換局4 1₁の配下の第1の基地局4 3₁に接近すると、移動端末4 8が第1および第2の基地局4 3₁、4 3₂と通信回線

42₁、47₁を介して接続されたソフトハンドオフ制御が行われ、その結合点である第1の移動交換局41₁はダイバーシチ受信を行う。

【0021】

【発明が解決しようとする課題】

従来提案されたハンドオフ制御を行う移動通信システムでは、移動端末の移動に伴うハンドオフ制御を、瞬断が発生するハードハンドオフ制御よりも無瞬断のソフトハンドオフ制御によって行うようにしている。このため、ソフトハンドオフ制御を行う基地局間、基地局制御装置間あるいは移動交換局間に回線を設け、ユーザ情報等の送受を可能としている。移動端末が通信状態のまま、さらに移動を続ける場合、基地局間のみならずその上位局である基地局制御装置間あるいはさらにその上位局である移動交換局間を跨ったソフトハンドオフ制御が繰り返されることとなる。そして、移動交換局間を跨ったソフトハンドオフ状態で、さらに移動端末が移動すると、自システムのサービスエリアを越えて他システムのサービスエリアに入る場合がある。

【0022】

このようなシステムを跨ったハンドオフ制御は、移動端末のユーザに対するサービスの質を向上させるために必須である。しかしながら、複数のシステムを跨ったハンドオフ制御を行うためには、移動端末の通信制御を行う自システムの移動交換局と隣接する他システムの移動交換局間に、通信回線を設ける必要があるが、これら互いに異なるシステム間で隣接する移動交換局同士全てに通信回線を設けるには設備コストがかかるという問題がある。

【0023】

そこで本発明の目的は、低コストでシステム間を跨るハンドオフ制御を行うことができる移動通信システムを提供することにある。

【0024】

【課題を解決するための手段】

請求項1記載の発明では、(イ)移動端末と、(ロ)所定のサービスエリアごとに配置され各サービスエリア内の移動端末との間で無線通信を行う基地局と、(ハ)上位局の移動交換局が他の移動交換局との間に回線を有するか否かを示す

回線局データを備え、基地局を介して移動端末と通信中に上位局の移動交換局を跨るハンドオフ制御を行う場合回線局データに基づいて上位局の移動交換局が他の移動交換局との間に回線を有するとき移動端末との間の通信回線の切り換え接続処理としてのハンドオフ処理を要求する基地局制御装置と、(二)この基地局制御装置の上位局であってハンドオフ処理が要求されたとき他の移動交換局との間で所定のハンドオフ処理を行う移動交換局とを移動通信システムに具備する。

【0025】

すなわち請求項1記載の発明では、基地局制御装置に上位局の移動交換局が他の移動交換局との間に回線を有するか否かを示す回線局データを備え、基地局を介して移動端末と通信中に上位局の移動交換局を跨るハンドオフ制御を行う場合、この回線局データに基づいて上位局の移動交換局が他の移動交換局との間に回線を有するときハンドオフ処理を要求するようにした。そして移動交換局は、このハンドオフ処理が要求されたとき、他の移動交換局との間でハンドオフ処理を行う。

【0026】

請求項2記載の発明では、(イ)移動端末と、(ロ)所定のサービスエリアごとに配置され各サービスエリア内の移動端末との間で無線通信を行う1または複数の基地局と、(ハ)上位局の移動交換局が仕様等が異なる他システム移動交換局との間に回線を有するか否かを示す回線局データを備え、基地局を介して移動端末と基地局制御装置間ソフトハンドオフ状態で通信中に上位局の移動交換局を跨るハンドオフ制御を行う場合回線局データに基づいて上位局の移動交換局が他システム移動交換局との間に回線を有するとき上位局の移動交換局に対して他システム移動交換局との間の移動端末間の通信回線の切り換え接続処理としてのシステム間ハンドオフ処理を要求し、回線局データに基づいて上位局の移動交換局が他システム移動交換局との間に回線を有しないとき上位局の移動交換局に対して自システム内の移動交換局との間のシステム内ハンドオフ処理を要求する基地局いずれかの上位局である1または複数の基地局制御装置と、(二)これら基地局制御装置のいずれか1つの上位局であって、システム内ハンドオフ処理が要求

されたとき自システム内でハンドオフ処理を行い、少なくとも1つは他システム移動交換局との間に通信回線を有しシステム間ハンドオフ処理が要求されたとき他システム移動交換局との間で所定のハンドオフ処理を行う互いに接続された1または複数の移動交換局とを移動通信システムに具備させる。

【0027】

すなわち請求項2記載の発明では、互いに隣接するもの同士が接続された各基地局制御装置において、それぞれの上位局の移動交換局が仕様等が異なる他システム移動交換局との間に回線を有するか否かを示す回線局データを備えるようにした。そして、基地局を介して移動端末と基地局制御装置間ソフトハンドオフ状態で通信中に上位局の移動交換局を跨るハンドオフ制御を行うとき、この回線局データに基づいて上位局の移動交換局が他システム移動交換局との間に回線を有するとき上位局の移動交換局に対して他システム移動交換局との間のシステム間ハンドオフ処理を要求する。また、回線局データに基づいて上位局の移動交換局が他システム移動交換局との間に回線を有しないとき、上位局の移動交換局に対して自システム内の移動交換局との間のシステム内ハンドオフ処理を要求する。これら基地局制御装置の上位局である移動交換局では、少なくとも1つは他システム移動交換局との間に通信回線を有しており、システム間ハンドオフ処理が要求されたとき他システム移動交換局との間で所定のハンドオフ処理を行い、システム内ハンドオフ処理が要求されたとき自システム内でハンドオフ処理を行う。

【0028】

請求項3記載の発明では、請求項2記載の移動通信システムで、他システムのサービスエリアにオーバレイを含めて隣接する移動交換局のみ他システム移動交換局との間に通信回線を有するものであることを特徴としている。

【0029】

すなわち請求項3記載の発明では、他システムのサービスエリアにオーバレイを含めて隣接する移動交換局のみ他システム移動交換局との間に通信回線を備えるようにしたので、システム間ハンドオーバ制御に必要とするシステム間回線の設備コストを最小限に抑えることができる。

【0030】

請求項4記載の発明では、請求項3記載の移動通信システムで、移動交換局はシステム内ハンドオフ処理が要求されたとき他システム移動交換局との間に通信回線を有する自システム内の移動交換局を選択してこの移動交換局との間でハンドオフ処理を行うものであることを特徴としている。

【0031】

すなわち請求項4記載の発明では、システム内ハンドオフ処理が要求されたとき、移動交換局は他システム移動交換局との間に通信回線を有する自システム内の移動交換局を選択してこの移動交換局との間でハンドオフ処理を行うことによって、再び移動通信中の回線にシステム間を跨るハンドオフ制御が必要になったとき、システム間ハンドオフ制御を行うようにすることで、システム間を跨る移動交換局間ハンドオフ制御を簡素化する。

【0032】

請求項5記載の発明では、請求項2～請求項4記載の移動通信システムで、自システムは、符号分割多元接続方式による移動通信を行うものであることを特徴としている。

【0033】

すなわち請求項5記載の発明では、符号分割多元接続方式によるシステムにおいてハンドオフ制御を行うようにすることで、多数の移動交換局が配置される大規模なシステムほど、隣接するセル内で同一周波数を使用することができるため、システムを跨ったセル内で同一周波数のパイロット信号を使用したシステム間ハンドオフ制御を行うことができ、その設備コストの低減効果は大きい。

【0034】

【発明の実施の形態】

【0035】

【実施例】

以下実施例につき本発明を詳細に説明する。

【0036】

図1は、本発明の一実施例における移動通信システムの構成の概要を表わしたものである。本実施例における移動通信システムは、事業者、通信方式、回線プ

ロトコルその他各種仕様の相違に基づいて区別される自セルラシステムのサービスエリアと他セルラシステムのサービスエリアとからなる。以下では、自セルラシステムはCDMA方式で通信され、他セルラシステムはアナログ方式で通信されるものとする。

【0037】

自セルラシステムのサービスエリアには、第1および第2の移動交換局 (Mobile Switching Center: 以下、MSCと略す。) 50₁、50₂が配置されている。第1のMSC 50₁配下の下位局として、第1の基地局制御装置 (Base Station Controller: 以下、BSCと略す。) 51₁が配置されている。第2のMSC 50₂配下の下位局として第2および第3のBSC 51₂、51₃が配置されている。さらに、第1のBSC 51₁配下の下位局として、第1および第2の基地局 (Base Station: 以下、BSと略す。) 52₁、52₂が配置され、第1のサービスエリア 53₁が構成されている。さらに第2および第3のBSC 53₂、53₃配下の下位局として、それぞれ第3および第4のBS 52₃、52₄と、第5のBS 52₅とが配置され、第2のサービスエリア 53₂が構成されている。

【0038】

第1および第2のMSC 50₁、50₂の間はMSC間回線 54 が接続され、この回線を介して移動交換局間ハードハンドオフ制御が行われる。また、第1および第2のBSC 51₁、51₂の間、第2および第3のBSC 51₂、51₃の間には、それぞれ第1および第2のBSC間回線 55₁、55₂が接続され、これら回線を介して基地局制御装置間ソフトハンドオフ制御が行われる。

【0039】

他セルラシステムのサービスエリアには、他システムMSC 56 が配置されている。他システムMSC 56 配下の下位局として、他システムBSC 57 が配置されている。他システムBSC配下の下位局として、第MのBS 58 が配置され、他システムサービスエリア 59 が構成されている。

【0040】

本実施例における他セルラシステムにおいて、自セルラシステムに近隣するサービスエリアを有する第MのBS 58 には、自セルラシステムで使用する周波数

のパイロット信号を送信することができるようになっている。これにより自セルラシステムのサービスエリアにおいてCDMA方式でパイロット信号を受信している移動端末（Mobile Station：以下、MSと略す。）は、他セルラシステムのパイロット信号の存在を認識することができるようになっている。

【0041】

本実施例における移動通信システムでは、自セルラシステムのMSCのうち他セルラシステムのサービスエリアに最も近い第2のMSC50₂と、他セルラシステムのMSCのうち自セルラシステムのサービスエリアに最も近い他システムMSC56との間がシステム間回線60により接続されている。このシステム間回線60を介して、システム間ハードハンドオフ制御が行われるようになっている。

【0042】

このような構成の本実施例における移動通信システムは、自システムの各BSCにおいて上位局のMSCが他システムのMSCとの間のシステム間回線が接続されているか否かを示すシステム間回線局データを有している。そして、自システムサービスエリア内を移動するMSが他システムのサービスエリア内に入り、他システムへのハンドオフを行う場合、MSの上位局であるBSCにおいて、保有するシステム間回線局データを検索して、上位局のMSCにシステム間回線がないとき、システム間回線を有するMSC配下のBSCへ移動交換局間ハードハンドオフ制御を行う。一方、保有するシステム間回線局データを検索して、上位局のMSCにシステム間回線があるときその回線を介してシステム間ハードハンドオフ制御を行う。

【0043】

次に、本実施例における移動通信システムの要部について説明する。

【0044】

第1～第5のBSC52₁～52₅および第MのBSC58は、それぞれ周期的にパイロット信号を配下のMSに対して送信する。本実施例では、CDMAセルラシステムについて説明するため、BSCごとに異なる拡散符号で拡散することにより、互いに隣接するエリア間で同一周波数のパイロット信号を使用することができ

る。このパイロット信号は、BSごとに異なり、ここではBSを識別するためのBS配下のセル識別子 (Identifier: 以下、IDと略す。) からなるものとする。

【0045】

このようなパイロット信号を受信するMSは、図示しない中央処理装置 (Central Processing Unit: 以下、CPUと略す。) を有しており、読み出し専用メモリ (Read Only Memory: 以下、ROMと略す。) 等の所定の記憶装置に格納された制御プログラムにしたがって、所定の受信処理を実行できるようになっている。

【0046】

図2は、本実施例におけるMSのパイロット信号受信処理の処理内容の概要を表したものである。MSは、複数のBSそれぞれから送信されるパイロット信号の受信を監視しており (ステップS70:N) 、これらいずれかを検出したとき (ステップS70:Y) 、それについてあらかじめ決められた拡散符号により逆拡散を行ってそのパイロット信号がどのBSから送信されたものであるかを判別するとともに、その受信強度を測定する (ステップS71) 。次に、この測定した受信強度が一定レベルを超えたか否かを判別し (ステップS72) 。超えたと判別されたとき (ステップS72:Y) 、受信したパイロット信号の送信元のBSに対してパイロット強度報告を送信し (ステップS73) 、再びパイロット信号の受信を監視する (リターン) 。一方、ステップS72で、測定した受信強度が一定レベルを超えないとき (ステップS72:N) 、そのまま再びパイロット信号の受信を監視する (リターン) 。

【0047】

続いて、本実施例におけるBSCについて説明する。

【0048】

本実施例におけるBSCは、上述したように上位局のMSCが他システムのMSCとの間にシステム間回線を有するか否かを示すシステム間回線局データを保持している。このシステム間回線局データは、BSCごとに配下とするBSが隣接する他システムのセルを識別するセルIDに対応して、上位局であるMSCと

他システムセルIDの上位局であるMSCとの間にシステム間回線が設けられているか否かについて、あらかじめ登録されたものである。

【0049】

図3は、第1のBSC51₁が保有するシステム間回線局データの概要を表したものである。第1のBSC51₁の配下であるBSの近隣セルとして、セルIDが“m”～“n”的セルが存在し、これらセルの上位局のMSCと、第1のBSC51₁の上位局である第1のMSC50₁との間にシステム間回線の有無を示す局データ値があらかじめ設定されている。ここでは、第MのBS58は第1のBSC51₁の近隣セルに含まれず、他システムMSCとの間にはシステム間回線が存在しないため、全ての局データ値はシステム間回線が存在しないことを示す“0”が設定される。

【0050】

図4は、第2のBSC51₂が保有するシステム間回線局データの概要を表したものである。第2のBSC51₂の配下であるBSの近隣セルとして、セルIDが“p”～“q”的セルが存在し、これらセルの上位局のMSCと、第2のBSC51₂の上位局である第2のMSC50₂との間にシステム間回線の有無を示す局データ値があらかじめ設定されている。ここでは、第2のBSC51₂の上位局である第2のMSC50₂には他システムMSC56との間にシステム間回線を有しているが、第2のBSC51₂の近隣セルに他システムMSC56配下のセルが存在しないため、結局全ての局データ値はシステム間回線が存在しないことを示す“0”が設定される。

【0051】

図5は、第3のBSC51₃が保有するシステム間回線局データの概要を表したものである。第3のBSC51₃の配下であるBSの近隣セルとして、セルIDが“M”～“z”的セルが存在し、これらセルの上位局のMSCと、第3のBSC51₃の上位局である第2のMSC50₂との間にシステム間回線の有無を示す局データ値があらかじめ設定されている。ここでは、第3のBSC51₃の上位局である第2のMSC50₂には、他システムMSC56との間にシステム間回線を有し、第3のBSC51₃の近隣セルに他システムMSC56配下の第

MのB S 5 8に対応したセルI D “M”が存在することから、セルI D “M”に対応するシステム間回線の有無を示す局データ値は“1”が設定される。その他のセルI Dに対応する局データ値は、システム間回線が存在しないことを示す“0”が設定される。

【0052】

上述したシステム間回線局データを有するB S Cは、図2に示したM Sからのパイロット強度報告に基づいて、自セルラシステム内における移動交換局間のハードハンドオフ制御および他セルラシステムへのシステム間ハードハンドオフ制御が行われるようになっている。このようなB S Cは、上述したシステム間回線局データの他に保持する基地局制御装置間ハンドオフ制御情報と配下のB Sの近隣セル情報とに基づいて、ハンドオフ制御を行う。

【0053】

図6は、各B S Cが保持する基地局制御装置間ハンドオフ制御情報の概要を表したものである。各B S Cが保持する基地局制御装置間ハンドオフ制御情報8 0は、自装置で管理する通信路ごとに、M S 6 1とソフトハンドオフ状態を含む通信中の基地局8 1と、この基地局の上位局であるB S C 8 2とを対応付けて記憶されている。さらに、各通信路に対応して、電波の受信強度やソフトハンドオフ制御を主導しているか否か等のハンドオフ情報8 3が記憶されている。

【0054】

図7は、各B S Cが保持する近隣セル情報の概要を表わしたものである。各B S Cが保持する近隣セル情報8 5は、各B S C配下の基地局ごとに隣接するセルを識別するセルI D 8 7に対応したパイロット番号8 6が記憶されるとともに、セルI Dに対応して隣接するセルが自セルラシステムのものであるか他セルラシステムのものであるかを示すシステム識別子8 8が記憶されている。

【0055】

各B S Cは、図示しないC P Uを有し、R O M等の所定の記憶装置に格納された制御プログラムにしたがって、上述した制御を実行することができるようになっている。

【0056】

図8は、本実施例におけるBSCの制御プログラムの処理内容の概要を表わしたものである。まずBSCは、既に設定された通信路中の各BSC配下のBSが周期的に送信するパイロット信号を受信したMSによって報告されたパイロット強度報告を受信すると、このパイロット強度報告の解析処理を行う（ステップS90）。すなわち、パイロット強度報告によって通知されたパイロット番号から、図7に示した近隣セル情報を参照して、セルIDに変換し、システム識別子から自セルラシステムであるか否かを認識する。

【0057】

ここで、BSCで保持する近隣セル情報に検索対象のパイロット番号がないとき、さらに図6に示したあらかじめ登録されている基地局制御装置間ハンドオフ制御情報を参照して、その通信路でソフトハンドオフ状態を含む通信中のMSの上位局であるBSCを検索する。MSとの間でソフトハンドオフ状態を含む通信中のMSの上位局であるBSCが複数存在するときは、基地局制御装置間ハンドオフ制御情報でこれらBSCに対応して記憶されているハンドオフ情報から、電波の受信強度等に基づいて最適なBSCを1つ選択する。そして、選択したBSに對して、パイロット強度報告解析要求を送信する。パイロット強度報告解析要求を受信したBSCでは、通知されたパイロット番号から自BSCの近隣セル情報を参照して、セルIDに変換するとともに、このセルIDがシステム識別子より自セルラシステムであるか否かを認識する。そして、このセルIDが他セルラシステムのものであるときシステム間回線局データを読み出して、この他セルラシステムのセルの上位局であるMSCと、自BSCの上位局のMSCとの間にシステム間回線の存在有無を示す情報を取り出し、変換したセルIDとともにパイロット強度報告解析結果として、パイロット強度報告解析要求の送信元に対して返信する。

【0058】

このようにパイロット強度報告の解析結果から、受信したパイロット強度報告が自セルラシステムのセルIDではなく他セルラシステムのセルIDからのものであると認識されたとき（ステップS91：Y）、パイロット強度報告により通知されたパイロット信号の受信強度がシステム間ハンドオフ制御を行うための閾

値としてあらかじめ決められた一定レベルを超えているか否かを判別する（ステップS92）。

【0059】

受信したパイロット強度報告が他セルラシステムのBSが送信したパイロット信号に対応したものであって、その受信強度があらかじめ決められた一定レベルを超えていると判別されたとき（ステップS92：Y）、パイロット強度解析の結果、変換されたセルIDが図3～図6に示すシステム間回線局データに存在するか否かを検索する（ステップS93）。そして、パイロット強度解析によって変換されたセルIDがBSCで保持するシステム間回線局データに存在したとき（ステップS94：Y）、このBSCの上位局であるMSCは他セルラシステムMSCとの間にシステム間回線を有していることとなるため、他システムへのシステム間ハードハンドオフ処理を実行し（ステップS95）、一連の処理を終了する（エンド）。

【0060】

一方、ステップS94で、パイロット強度解析によって変換されたセルIDがBSCで保持するシステム間回線局データに存在しないとき（ステップS94：N）、移動交換局間ハードハンドオフ処理を行う。この際、パイロット強度報告の解析結果より変換された他セルラシステムのBSの上位局のMSCとの間にシステム間回線を有し、かつ最も電波環境が良好なセルを有するMSCをハンドオフ先として決定し（ステップS96）、移動交換局間ハードハンドオフ処理を実行して（ステップS97）、一連の処理を終了する（エンド）。

【0061】

ステップS91でパイロット強度報告の解析結果から、受信したパイロット強度報告が自セルラシステムのセルIDからのものであると認識されたとき（ステップS91：N）、あるいはステップS92で受信したパイロット強度報告が他セルラシステムのBSが送信したパイロット信号に対応したものであってその受信強度があらかじめ決められた一定レベルを超えてないと判別されたとき（ステップS92：N）は、通常のハンドオフ処理を実行して（ステップS98）、一連の処理を終了する（エンド）。

【0062】

以下では、図9および図10を参照しながら、本実施例における移動通信システムの動作について具体的に説明する。

【0063】

図9および図10は、本実施例における移動通信システムの動作シーケンスの一例を表わしたものである。ここでは、図1に示すように、MS61が第1のBS52₁配下で第1のMSC50₁に接続される図示しない公衆電話網に収容された相手先との間の呼接続を行った後、その通信を継続して第1のBS52₁、第3のBS52₃、第4のBS52₄、第5のBS52₅配下の順に破線で示す矢印100の方向に移動したものとする。この移動による通信中には、各基地局制御装置間で第1および第2のBSC間回線55₁、55₂を介した基地局制御装置間ソフトハンドオフ制御が行われ、その結果として第5のBS52₅配下における通信路101が設定される。

【0064】

MS61は、図2で説明したように、周期的に周囲のBSから送信されるパイロット信号を受信してその強度を測定する。第5のBS52₅の配下にあったMS61が、さらに移動して他セルラシステムの第MのBS58の配下に移動するにしたがって、第MのBS58によって送信されるパイロット信号の受信強度が増し、あらかじめ決められたレベルを超えたときそのパイロット信号に含まれる第MのBS58のパイロット番号からなるパイロット強度報告を、自セルラシステムの第5のBS52₅に送信する（報告102）。

【0065】

第5のBS52₅で受信されたパイロット強度報告は、第3のBSC51₃、第2のBSC51₂を介してMS61の呼接続を行い通信路101を管理する第1のBSC51₁まで転送される。

【0066】

第1のBSC51₁は、受信したパイロット強度報告の解析処理を行う（図8のステップS90）。すなわち、図8で説明したように、パイロット強度報告によって通知されたパイロット番号からセルIDに変換するため、図7に示したよ

うな自装置が保持する近隣セル情報を検索する。第1のBSC51₁は第5のBSC52₅を持たないため、さらに図6に示したように、あらかじめ登録されている基地局制御装置間ハンドオフ制御情報を参照して、通信路101でソフトハンドオフ状態を含む通信中のMSの上位局であるBSCを検索する。ここでは、既に第1のBSC51₁と第3のBSC51₃とでソフトハンドオフ状態でMS61と通信し、電波の受信強度とソフトハンドオフ先が第5のBSC52₅である等のハンドオフ情報を考慮して第5のBSC52₅の上位局である第3のBSC51₃を選択する。そして、選択した第3のBSC51₃に対してパイロット強度報告解析要求を送信する（解析要求103）。

【0067】

パイロット強度報告解析要求を受信した第3のBSC51₃は、自装置が保有する近隣セル情報から、通知されたパイロット番号に対応するセルIDに変換する。さらに、近隣セル情報から変換したセルIDが、システム識別子より自セルラシステムであるか否かを認識する。第3のBSC51₃が保有するシステム間回線局データは、図5に示すように第MのBS58が上位局である他システムMSC56と、第3のBSC51₃の上位局である第2のMSC50₂との間に、システム間回線60が存在することを示しているので、このシステム間回線の有りを示す“1”からなるシステム間回線有無情報が、パイロット強度報告解析結果として、変換した第Mのセル58のセルIDとともにパイロット強度報告解析要求の送信元である第1のBSC51₁に対して送信される（解析応答104）。

【0068】

第3のBSC51₃からパイロット受信強度報告解析応答を受信した第1のBSC51₁は、その解析結果より受信したパイロット強度報告が自セルラシステムのセルIDからのものであるかを判別する（図8のステップS91）。ここでは他セルラシステムの第MのBS58のセルIDが含まれるので、続いて第MのBS58からのパイロット信号の受信強度が、システム間ハンドオフを行うためにあらかじめ決められた一定レベルを超えたか否かを判別する（図8のステップS92）。ここで、一定レベルを超えていると判別されたものとすると、第1のBSC51₁は、自装置内で保有する図3で示すシステム間回線局データからハ

ンドオフ先となる他セルラシステムの第MのBS58のセルIDを検索する（検索105）。図3に示すように、第1のBSC51₁の上位局である第1のMSC50₁は、他セルラシステムとの間のシステム間回線を有しているか否かを参照して、システム間ハンドオフを実行するか否かを判定する（判定106）。ここでは、他セルラシステムとの間のシステム間回線を有していないため、第1のBSC51₁は移動交換局間ハンドオフ処理を実行する。この際、パイロット強度報告の解析結果より変換された他セルラシステムのBSの上位局のMSCとの間にシステム間回線を有し、かつ最も電波環境が良好なセルを有するMSCをハンドオフ先として決定する（図8のステップS96）。ここでは、第2のMSC50₂配下の第5のBS52₅が選択される。したがって、第1のBSC51₁は、移動交換局間ハードハンドオフ制御を実行するため、上位局である第1のMSC50₁に対して第5のBS52₅への移動交換局間ハードハンドオフ要求を送信する（ハードハンドオフ要求107）。

【0069】

第1のBSC51₁から移動交換局間ハードハンドオフ要求を受信した第1のMSC50₁は、第3のBSC51₃の上位局である第2のMSC50₂との間で所定の移動交換局間ハードハンドオフ処理を実行する（ハンドオフ処理108）。

【0070】

すなわち、まず第1のMSC50₁は、MSC間回線54を介して第2のMSC50₂に対してハンドオフ要求109を送信する。第2のMSC50₂は、そのハンドオフ要求109をハンドオフ要求110として、ハンドオフ先の第3のBSC51₃に対して転送する。第3のBSC51₃は、第5のBS52₅に対して通信路101とは異なる別の通信路を設定するためのチャネル設定要求111を送信するとともに、第2のMSC50₂に対してハンドオフ応答112を送信する。第2のMSC50₂は、そのハンドオフ応答112をハンドオフ応答113として第1のMSC50₁に対して送信する。このハンドオフ応答113を受信した第1のMSC50₁は、交換局間ハードハンドオフ要求の送信元である第1のBSC51₁に対して交換局間ハードハンドオフ応答114を送信する。

【0071】

上位局である第1のMSC50₁から交換局間ハードハンドオフ応答114を受信した第1のBSC51₁は、既に設定されている通信路101を介してMS61に対してハンドオフ実行指示115を送信する。

【0072】

これを受信したMS61は、内部で所定のハンドオフ実行準備を行った後、通信路101を介して第1のBSC51₁に対してハンドオフ完了通知116を送信する。

【0073】

続いてMS61からのハンドオフ完了通知を受信した第1のBSC51₁は、第1のMSC50₁に対してハンドオフ開始通知117を送信する。

【0074】

第3のBSC51₃から第5のBS52₅に対するチャネル設定要求111およびMS61に対するハンドオフ実行指示115により、MS61と第5のBS52₅を介した第3のBSC51₃との間で新チャネル移行処理118が完了すると、第3のBSC51₃は第2のMSC50₂に対してハンドオフ完了通知119を送信する。第2のMSC50₂は、このハンドオフ完了通知119をハンドオフ完了通知120として第1のMSC50₁に対して送信する。

【0075】

ハンドオフ完了通知120を受信した第1のMSC50₁は、通信路101に沿って第1のBSC51₁、第2のBSC51₂、第3のBSC51₃および第5のBS52₅に対して旧チャネル解放処理要求121を送信して、通信路101の解放を要求する。

【0076】

これ以降、MS61は、第5のBS52₅との間に新たに割り当てられたチャネルと通信状態となり、第1のMSC50₁、第2のMSC50₂、第3のBSC51₃および第5のBS52₅を経由する新通信路122が設定される。

【0077】

このように交換局間ハードハンドオフ制御完了後に新たに通信路122が設定

され、さらにMS 6 1が矢印100の方向に移動して、MS 6 1で受信される他セルラシステムの第MのBS 5 8からのパイロット信号が一定レベルを超えると、再び第MのBS 5 8のパイロット番号からなるパイロット強度報告を自セルラシステムの第5のBS 5 2₅に送信する（報告130）。

【0078】

第5のBS 5 2₅で受信されたパイロット強度報告は、MS 6 1に対する通信路122を管理する第3のBSC 5 1₃に転送される。

【0079】

第3のBSC 5 1₃は、受信したパイロット強度報告の解析処理を行う。すなわち、図8で説明したように、パイロット強度報告によって通知されたパイロット番号からセルIDに変換するため、図7に示したような自装置が保持する近隣セル情報を検索する。第3のBSC 5 1₃は第5のBS 5 2₅を持つため、受信したパイロット強度報告からパイロット番号を取り出し、これに対応するセルIDに変換する。さらに、近隣セル情報から変換したセルIDが、システム識別子より自セルラシステムであるか否かを認識する。第3のBSC 5 1₃が保有するシステム間回線局データは、図5に示すように第MのBS 5 8が上位局である他システムMSC 5 6と、第3のBSC 5 1₃の上位局である第2のMSC 5 0₂との間に、システム間回線60が存在することを示しているので、このシステム間回線があることを示すデータ“1”的システム間回線有無情報が取り出される（検索131）。第3のBSC 5 1₃は、このシステム間回線有無情報から、システム間ハンドオフ処理を実行するか否かを判定する（判定132）。ここでは、取り出されたシステム間回線有無情報が第MのBS 5 8が上位局である他システムMSC 5 6と、第3のBSC 5 1₃の上位局である第2のMSC 5 0₂との間に、システム間回線60が存在することを示しているので、システム間ハードハンドオフ処理の実行を決定する。

【0080】

続いて、第3のBSC 5 1₃は、他セルラシステムの第MのBS 5 8へのシステム間ハードハンドオフ要求133を、第3のBSC 5 1₃の上位局である第2のMSC 5 0₂に対して送信する。このシステム間ハードハンドオフ要求133

を受信した第2のMSC50₂は、他セルラシステムの他システム57との間で所定のシステム間ハンドオフ処理を実行する（ハンドオフ処理134）。

【0081】

すなわち、まず第2のMSC50₂は、システム間回線60を介して他セルラシステムの他システムMSC56に対して、システム間ハンドオフ要求135を送信する。他システムMSC56はシステム間ハンドオフ要求135を受信すると、配下の他システムBSC57および第MのBSS58に対して所定のシステム間ハンドオフ処理準備を行った後、システム間回線60を介して第2のMSC50₂にシステム間ハンドオフ応答136を返信する。

【0082】

第2のMSC50₂は、そのシステム間ハンドオフ応答136を他システムハンドオフ応答137として、他システムハンドオフ要求133を送信した第3のBSC51₃に対して送信する。

【0083】

第3のBSC51₃は、配下の第5のBSS52₅に対してハンドオフ実行指示138を送信する。第5のBSS52₅は、そのハンドオフ実行指示138をMS61に対して送信する。

【0084】

これを受信したMS61は、内部で所定のハンドオフ実行準備を行った後、第5のBSS52₅を介して第3のBSC51₃に対してハンドオフ完了通知139を送信する。

【0085】

MS61からのハンドオフ完了通知を受信した第3のBSC51₃は、第2のMSC50₂に対してハンドオフ開始通知140を送信する。

【0086】

第2のMSC50₂は、図9に示したように接続された通信路122に沿って、第3のBSC51₃および第5のBSS52₅に対して呼切断処理要求141を送信するとともに、第1のMSC50₁に対して呼切断処理要求142を送信し、通信路122を切断する。これにより、他セルラシステム配下の第MのBSS58

へのハンドオフ制御が完了し、MS61は他セルラシステム内で移動通信処理が行われる。

【0087】

このように本実施例における移動通信システムでは、配下にBSCおよびBSを有するMSCにより管理される通信システムにおいて、少なくとも自セルラシステムのMSCの1つと他セルラシステムのMSCとの間をシステム間回線で接続する。自セルラシステムの各BSCにおいて上位局のMSCが他システムのMSCとの間のシステム間回線が接続されているか否かを示すシステム間回線局データを備え、自セルラシステムのサービスエリア内を移動するMS61が他システムのサービスエリア内に入り、他システムへのハンドオフを行う場合、MSの上位局であるBSCが保有するシステム間回線局データを検索して上位局のMSCにシステム間回線がないとき、システム間回線を有するMSC配下のBSへ移動交換局間ハードハンドオフ制御を行う。一方、保有するシステム間回線局データを検索して上位局のMSCにシステム間回線があるとき、その回線を介してシステム間ハードハンドオフ制御を行う。これにより、システム間ハードハンドオフ制御を行うために少なくとも1つの自セルラシステムのMSCと他セルラシステムのMSCとの間をシステム間回線で接続するだけで済み、互いに異なるシステム間で隣接する移動交換局同士全てに通信回線を設ける必要がなくなるため、設備コストを大幅に削減することができる。特に、多数のMSCが配置される大規模なCDMA方式による移動通信システムでは、隣接するセル内で同一周波数を使用することができるため、システムを跨ったセル内で同一周波数のパイロット信号を使用したシステム間ハンドオフ制御を行うことができ、その設備コストの低減効果は大きい。また、他セルラシステムとの間に設けられるシステム間回線は、他セルラシステムのサービスエリアにオーバレイを含めて隣接するMSCのみにすることによって、システム間ハンドオフ制御に必要とするシステム間回線の設備コストを最小限に抑えることができる。

【0088】

なお本実施例における移動通信システムでは、CDMA方式によるものとして説明したが、これに限定されるものではない。CDMA方式以外の例えばTDM

A方式やFDMA方式でハンドオフ制御が可能である場合、同様の効果を得ることができる。

【0089】

なお本実施例における移動通信システムでは、事業者等が異なるシステム間に跨るハンドオフ制御について説明したが、これに限定されるものではない。同システム内におけるMSC間のハンドオフ制御にも適用することができ、この場合MSC間回線の設備コストを大幅に削減することが可能となる。

【0090】

【発明の効果】

以上説明したように請求項1記載の発明によれば、移動交換局間ハンドオフ制御を行うためにシステム内の全ての移動交換局同士を回線接続する必要がなくなり、低コストでハンドオフ制御を行う移動通信システムを実現することができる。

【0091】

また請求項2記載の発明によれば、システム間ハードハンドオフ制御を行うために少なくとも1つの自システムの移動交換局と他システムの移動交換局との間を回線で接続するだけで済み、互いに異なるシステム間で隣接する移動交換局同士全てに通信回線を設ける必要がなくなるため、設備コストを大幅に削減することができる。

【0092】

さらに請求項3記載の発明によれば、他システムのサービスエリアにオーバレイを含めて隣接する移動交換局のみ他システム移動交換局との間に通信回線を備えるようにしたので、システム間ハンドオフ制御に必要とするシステム間回線の設備コストを最小限に抑えることができる。

【0093】

さらにまた請求項4記載の発明によれば、システム内ハンドオフ処理が要求されたとき、移動交換局は他システム移動交換局との間に通信回線を有する自システム内の移動交換局を選択してこの移動交換局との間でハンドオフ処理を行うことによって、再び移動通信中の回線にシステム間を跨るハンドオフ制御が必要に

なったとき、システム間ハンドオフ制御を行うようによることで、システム間を跨る移動交換局間ハンドオフ制御を簡素化する。

【0094】

さらに請求項5記載の発明によれば、多数のMSCが配置される大規模なシステムほど、隣接するセル内で同一周波数を使用することができるため、システムを跨ったセル内で同一周波数のパイロット信号を使用したシステム間ハンドオフ制御を行うことができ、その設備コストの低減効果は大きい。

【図面の簡単な説明】

【図1】

本実施例における移動通信システムの構成の概要を示す構成図である。

【図2】

本実施例におけるMSのパイロット信号受信処理の処理内容の概要を示す流れ図である。

【図3】

本実施例における第1のBSCが保有するシステム間回線局データの概要を示す説明図である。

【図4】

本実施例における第2のBSCが保有するシステム間回線局データの概要を示す説明図である。

【図5】

本実施例における第3のBSCが保有するシステム間回線局データの概要を示す説明図である。

【図6】

本実施例における各BSCが保持する基地局制御装置間ハンドオフ制御情報の概要を示す説明図である。

【図7】

本実施例における各BSCが保持する近隣セル情報の概要を示す説明図である

【図8】

本実施例におけるBSCの制御プログラムの処理内容の概要を示す流れ図である。

【図9】

本実施例における移動通信システムの動作シーケンスの一例の前半部を示すシーケンス図である。

【図10】

本実施例における移動通信システムの動作シーケンスの一例の後半部を示すシーケンス図である。

【図11】

従来提案されたハンドオフ制御を行う移動通信システムの構成の概要を示す構成図である。

【図12】

従来提案された移動通信システムのハンドオフ制御シーケンスを示すシーケンス図である。

【図13】

特表平9-511107号公報に開示された移動通信システムの構成の概要を示す構成図である。

【符号の説明】

50₁ 第1のMSC

50₂ 第2のMSC

51₁~51₃ 第1~第3のBSC

52₁~52₅ 第1~第5のBS

53₁ 第1のサービスエリア

53₂ 第2のサービスエリア

54 MSC回線

55₁ 第1のBSC間回線

55₂ 第2のBSC間回線

56 他システムMSC

57 他システムBSC

58 第MのB S

59 他システムサービスエリア

60 システム間回線

61 M S

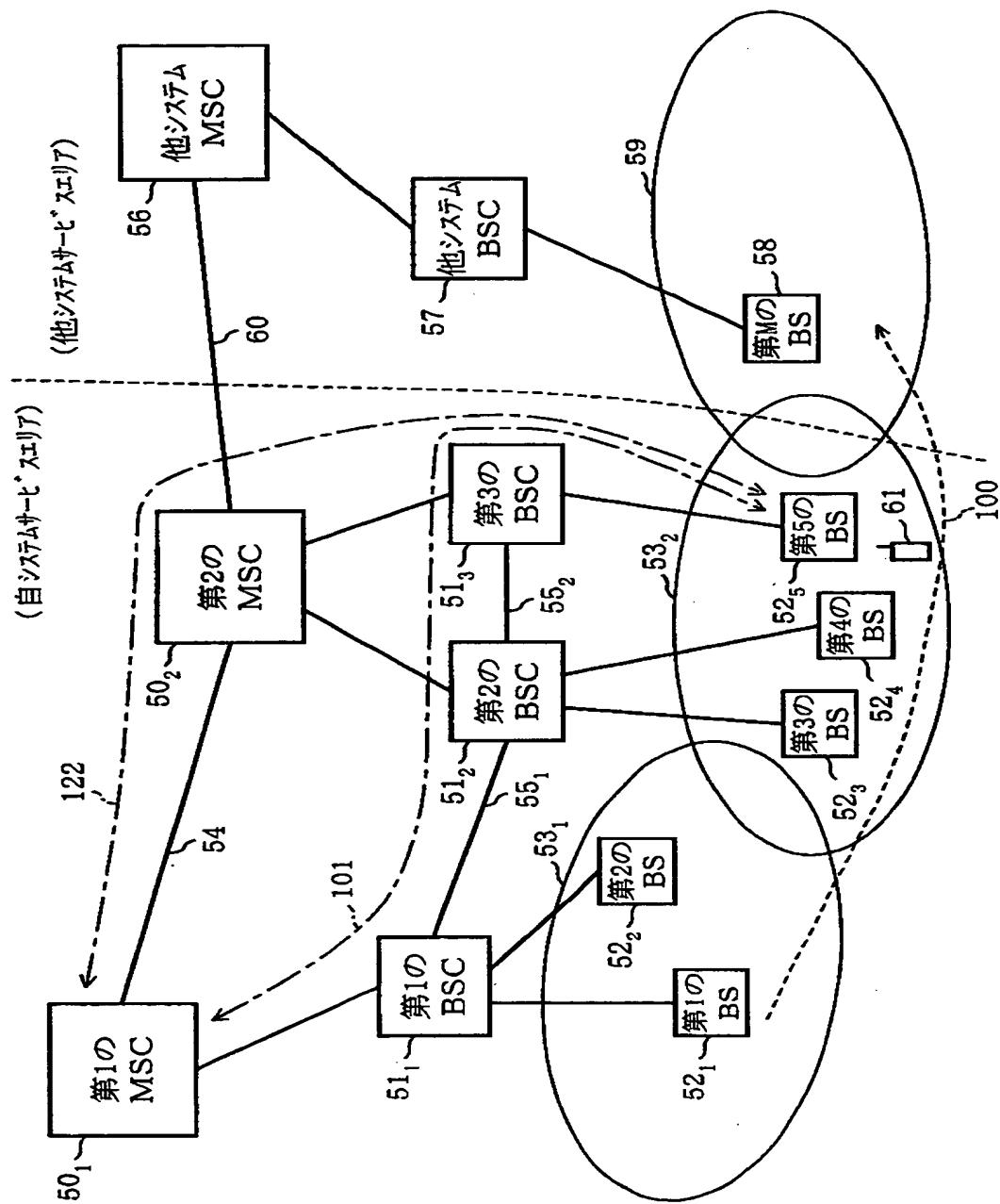
100 移動方向

101、122 通信路

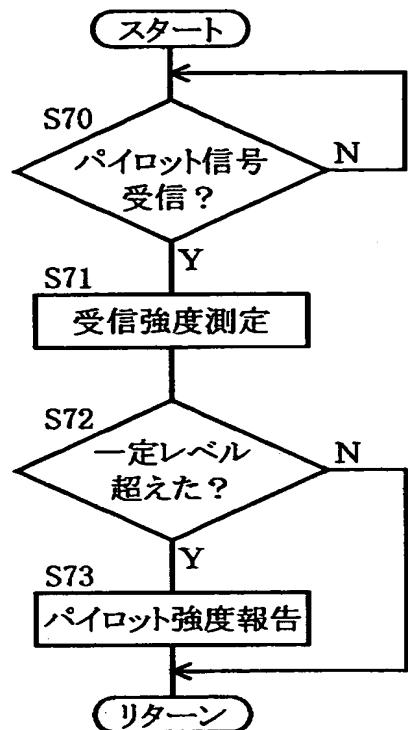
【書類名】

図面

【図1】



【図2】



【図3】

近隣他システム 基地局セルID	上位移動交換局の システム間回線の有無
m	0
⋮	⋮
n	0

【図4】

近隣他システム 基地局セルID	上位移動交換局の システム間回線の有無
p	0
⋮	⋮
q	0

【図5】

近隣他システム 基地局セルID	上位移動交換局の システム間回線の有無
M	1
⋮	⋮
z	0

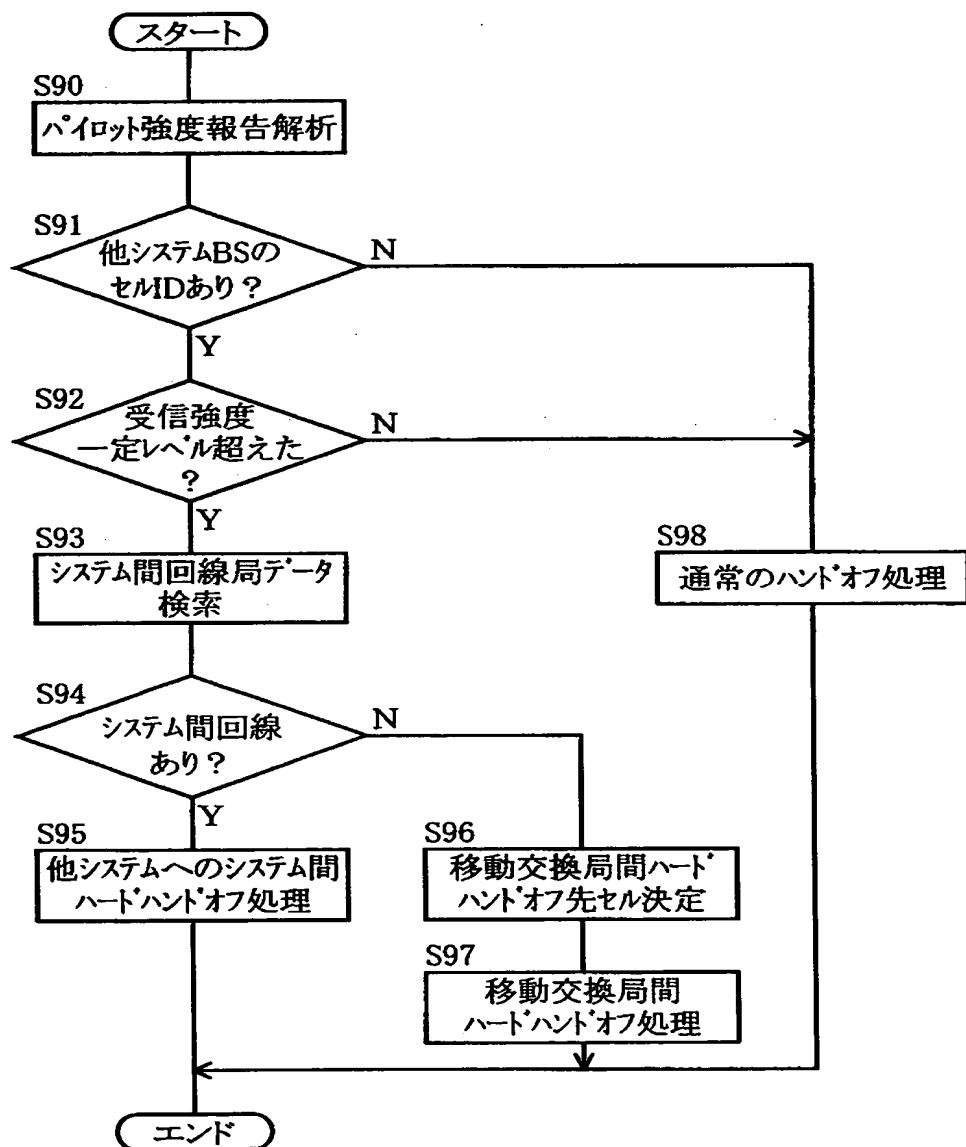
【図6】

通信中のBS	BSC	ハンドオフ情報	80
通信中のBS	BSC	ハンドオフ情報	81
⋮	⋮	⋮	82
通信中のBS	BSC	ハンドオフ情報	83

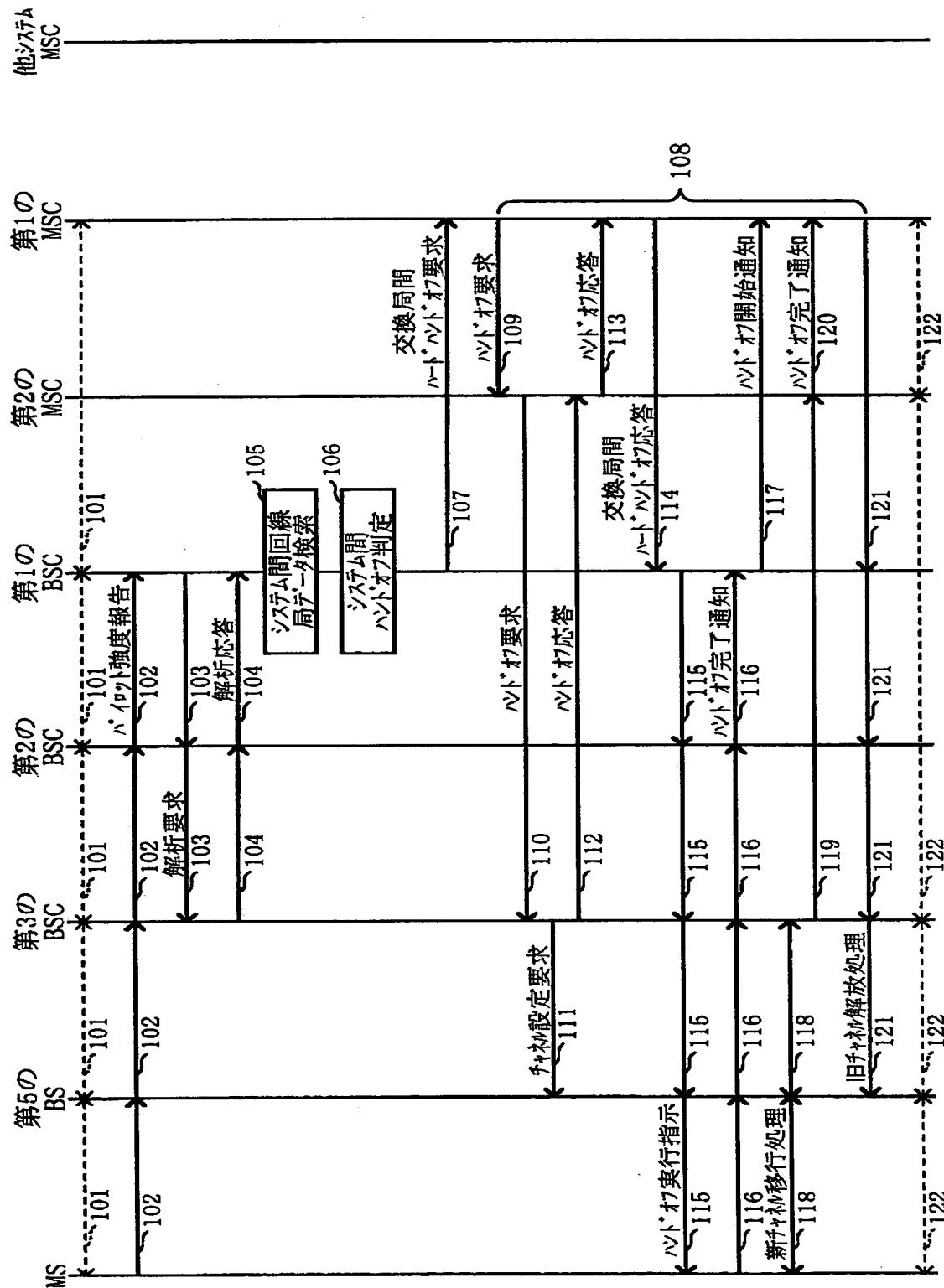
【図7】

86	87	88	85
パイロット番号	セルID	自システム/他システム	
パイロット番号	セルID	自システム/他システム	
⋮	⋮	⋮	⋮
パイロット番号	セルID	自システム/他システム	

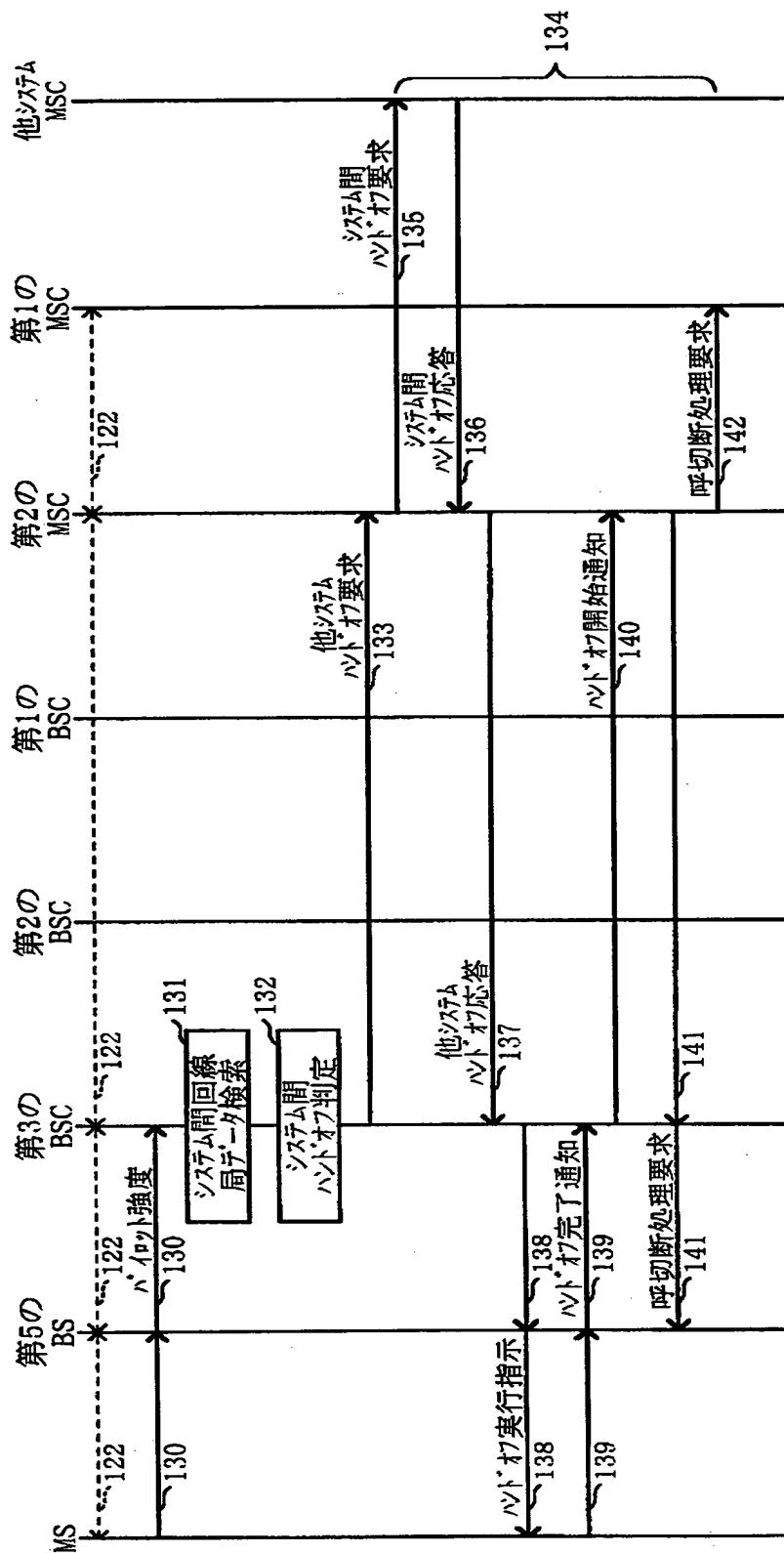
【図8】



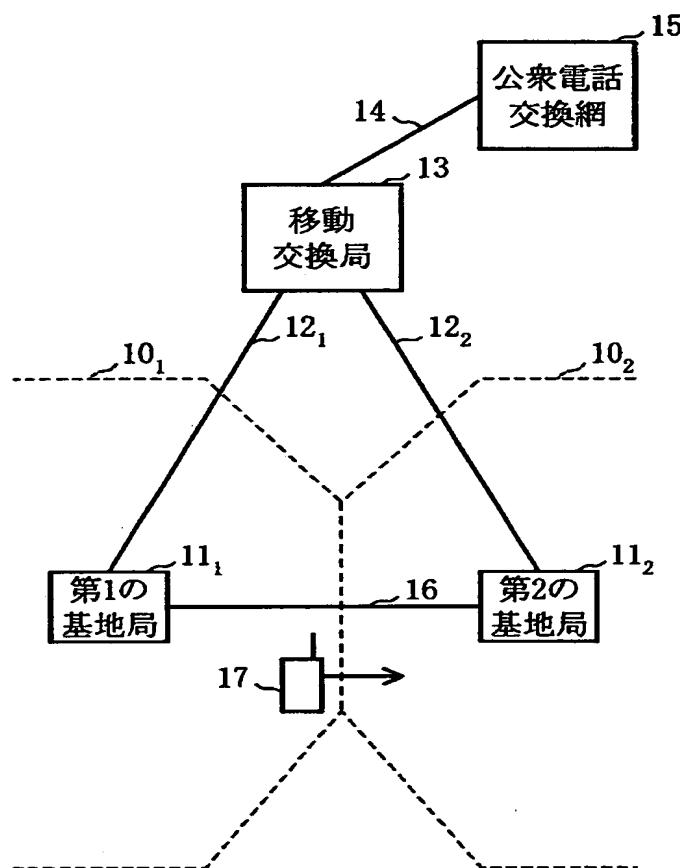
〔図9〕



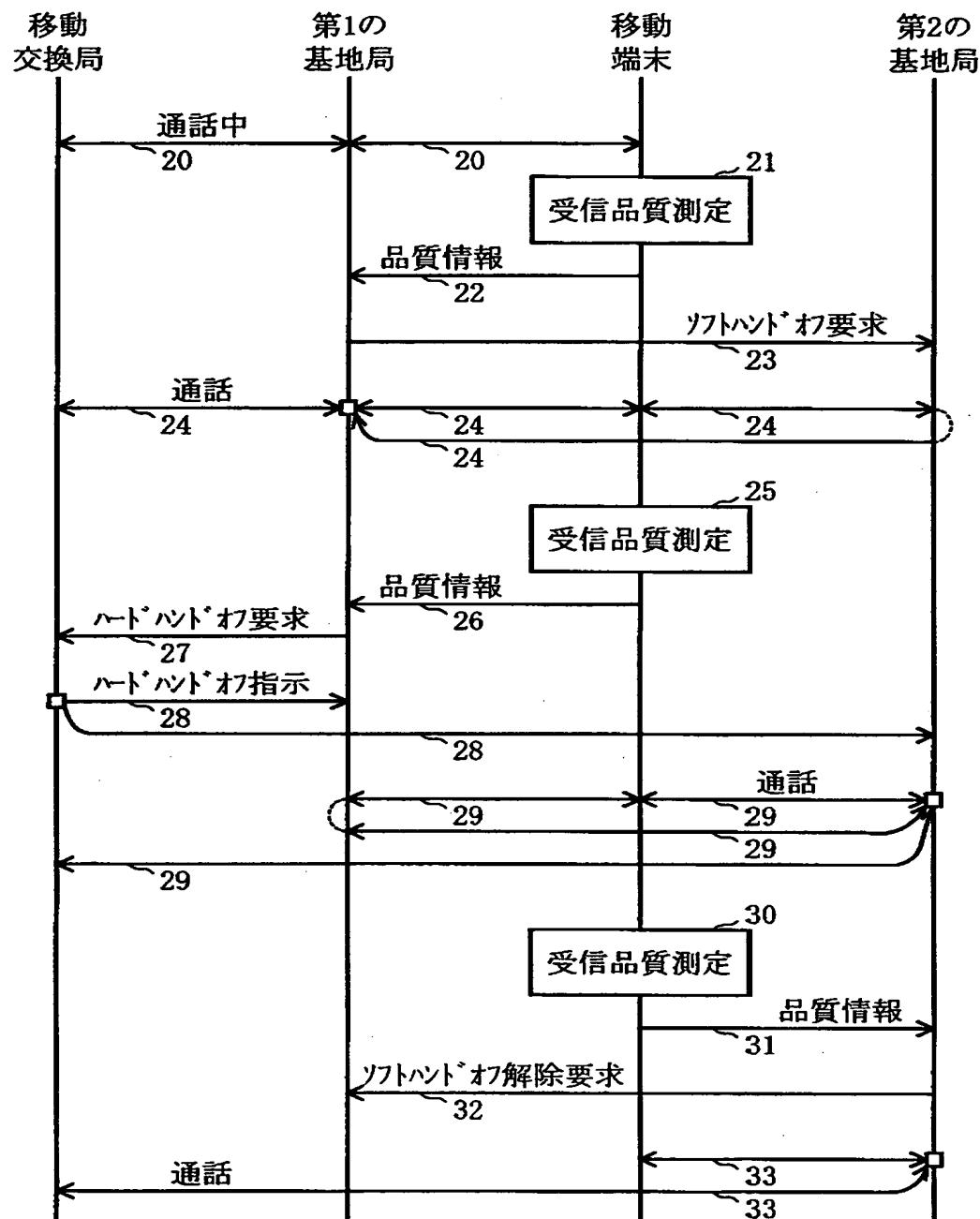
【図10】



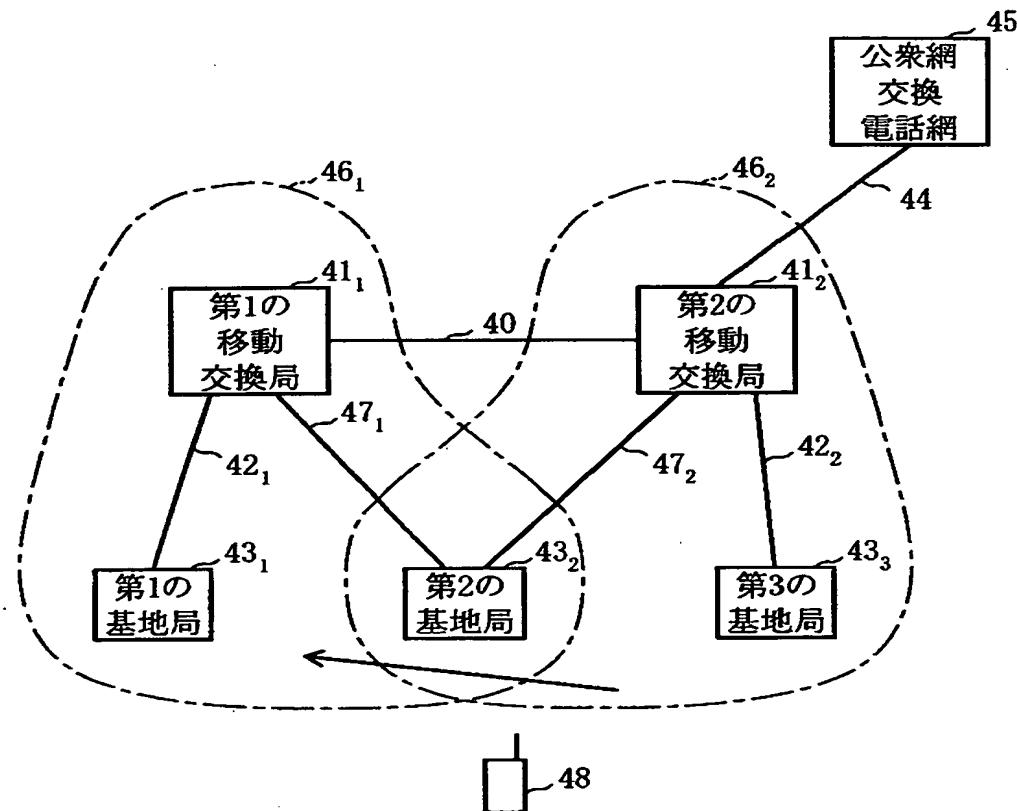
【図11】



【図12】



【図13】



【書類名】 要約書

【要約】

【課題】 低コストでシステム間を跨るハンドオフ制御を行うことができる移動通信システムを提供する。

【解決手段】 配下にBSCおよびBSを有するMSCにより管理される通信システムにおいて、少なくとも自セルラシステムのMSCの1つと他セルラシステムのMSCとの間をシステム間回線で接続する。自システムの各BSCにおいて上位局のMSCが他システムのMSCとの間のシステム間回線が接続されているか否かを示すシステム間回線局データを備え、MS61が自システム内から他システム内に移動して他システムへのハンドオフを行う場合、MSの上位局であるBSCが保有するシステム間回線局データを検索し、上位局のMSCにシステム間回線がないとき、システム間回線を有するMSC配下のBSへ移動交換局間ハードハンドオフ制御を行う。一方、システム間回線があるとき、その回線を介してシステム間ハードハンドオフ制御を行う。

【選択図】 図1

認定・付加情報

特許出願の番号	特願2000-003695
受付番号	50000019185
書類名	特許願
担当官	第七担当上席 0096
作成日	平成12年 1月14日

＜認定情報・付加情報＞

【提出日】 平成12年 1月12日

次頁無

出願人履歴情報

識別番号 [000004237]

1. 変更年月日 1990年 8月29日

[変更理由] 新規登録

住 所 東京都港区芝五丁目7番1号

氏 名 日本電気株式会社